(9) 日本国特許庁 (JP)

00特許出願公開

⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

昭57—7931

௵Int. Cl.3 H 01 L 21/30 識別記号

庁内整理番号 6741-5F

❸公開 昭和57年(1982)1月16日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 3 頁)

矽隙間測定方法

20特

顧 昭55-82410

修正

昭55(1980)6月18日

個発 明

平川忠夫 者

> 川崎市幸区小向東芝町1番地東 京芝浦電気株式会社生産技術研

究所内

者 横山良平 @発 明

> 川崎市幸区小向東芝町1番地東 京芝浦電気株式会社生産技術研 究所内

仰発 明 者 森脇祥修

川崎市幸区小向東芝町1番地東 京芝浦電気株式会社生産技術研

究所内

相川哲男 @発 明

> 川崎市幸区小向東芝町1番地東 京芝浦電気株式会社生産技術研 究所内

人 東京芝浦電気株式会社 る田

川崎市幸区堀川町72番地

外2名 人 弁理士 鈴江武彦 分图

\$III

1.発明の名称

陈 間 捌 定 方 法

貫光用マスクとウエハとの対向間隙を設定す る場合に、上記マスクと対向して配設された非 接触型の距離測定器によつて上記マスクの画像 が形成された部分でこのマスクまでの距離を測 定するとともに、上記マスクの画像が形成され ていない部分でこのマスクを介して上記ウェハ までの距離を測定することにより、上記マスク とウェハとの対向間隙を求める隙間測定方法。

3.発明の詳細な説明

この発明は鴬光用マスクとウェハとの対向間 隊を高精度に設定するための隙間側定方法に関

LSIのような半導体集積回路を製造する際 には、舞光用マスクによつてこのマスクに形成 された画像をウェハに転写する工程がある。こ の工程においては、上記マスクの面像を多重転 写することが行なわれる。したがつて、転写像 の鮮明度を得るためには、上記ウエハとマスク との対向間隙を常に高精度に設定しなければな らない。

従来、上記マスクとウェハとの対向間隙を高 精度に設定する手段としては、たとえばマスク とウェハとを保持した保持具の間段をゲージに よつて測定するということが行なわれていた。 しかしながら、このような手段によると、マス クとウエハとの対向間際を間接的に御定するこ とになるから、ウエハの厚みの変動および上記 ゲーンと保持具との圧接力の変動などによつて 上記マスクとウエハとの対向間際にパラツキが 生じ、鮮明な像を転写することができないとい う欠点があつた。

この発明は上記事情にもとづきなされたもの で、その目的とするところは、ウェハとマスク との対向間隙を直接的に、かつ非接触で高精度 に測定して、マスクの画像をウェハに鮮明に転 写することのできるようにした隙間測定方法を 提供することにある。

以下、この発明の一実施例を図面を参照して 説明する。図中1はテーブルである。このテー プル1の上面にはウェハ2がたとえば真空吸着 などの手段によつて保持固定されている。上記 テープル1の下面には中空部3が形成された被 駅動体ℓが取着されている。この被駆動体ℓの 上記中空部3には、垂直に立設され上端にビス トン部δが形成された軸体δが挿通され、上記 ピストン部をによつて上記中空部を上部室の と下部室8に気密に輻別している。上記上下部 **富1、Bには、それぞれ制御弁9、10を備え** 凶示せぬ空気源に連通した第 1 , 第 2 の供給管 りょう」りゃが接続されている。したがつて、 上紀制御弁9,10を介して上部室1あるいは 下部室8のどちらに圧力空気を供給するかによ り被駆動体4が上下方向に駆動されるようにな つている。なお、上記制御弁9,10は図示せ ぬ制御装置に電気的に接続され、この制御装置 からの信号によつて開閉制御されるようになつ

ている。

磁誘導型などのような非接触型の距離測定器 1 7 、 との実施例では電磁誘導型のものが配設されている。この距離測定器 1 7 は、図示せぬポールねじ機構などによつて増動面 1 8 に沿い駆動される可動体 1 9 に支持軸 2 0 を介して保持されている。したがつて、上記測定器 1 7 は、その検出部 1 7 a が上記マスク 1 1 と一定の間隔で対向して平行に移動するようになつている。

なお、上記測定器18は、上述した図示しない 制御装置に電気的に接続されていて、この制御 装数に出力係号を入力するようになつている。

(ℓ, -ℓ₂)によつて求めることができる。 なお、上記距離測定器 1 g からの検出信号は 上記制御装置に入力され、ここで(ℓ, -ℓ₂) が負出されるようになつていて、この算出値が 上記制御装置に予め投定された設定値と比較さ れる。そして、算出値が設定値と異なる場合には、制御装置から第1,第2の供給管 9 m , 1 0 の いずれかに信号が出力されてその制御弁が開放され、上部室 7 あるいは下部室 8 に圧力空気を供給してテーブル 1、すなわちウエハ 2 の マスク 1 1 に対する対向間隙を上記設定値と同一になるよう自動的に制御するようになつている。

なお、上記一実施例では電磁機構型の距離側 定器を用いたため、マスクに透過距を形成して この透過部を介してウェハまでの距離を測定し たが、上記距離御定器が静電器型のものであれば、マスクに透過部を形成せずとも第1、第 2の破験即分の画像が形成されていない部分を 介してウェハまでの距離を測定することができ

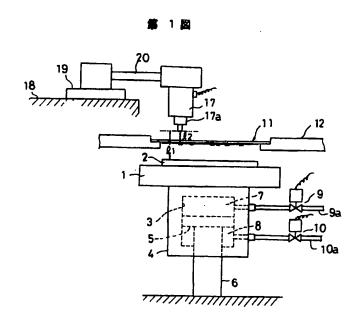
以上述べたようにこの発明は、非接触型の距離側定器によつてマスクの画像が形成された即分でこのマスクまでの距離を測定するとともに、上記マスクの画像が形成されていない部分でこ

のマスクを介してウエハまでの距離を測定する ことにより、上記マスクとウエハとの対向間隙 を求めるようにしたから、従来のようにゲーシ などを用いることなく直接的に、かつ非接触で マスクとウエハとの対向間隙を高精度に無数定で ることができる。したがつて、マスクの ウエハに高精度に転写することができるという 実用上大きな別点がある。

4.図面の簡単な説明

図面はこの発明の一実施例を示し、第1図は 概略的構成図、第2図はマスクの拡大図である。 2…ウェハ、11…マスク、15…画像、 16…透過郎、17…距離測定器。

出願人代理人 弁理士 鈴 江 武 彦



13 -14a 11 16 14b 15 -145-

BEST AVAILABLE COPY

04/14/2004, EAST Version: 1.4.1